YK800XGS 壁取付け・インバース仕様

● アーム長 800mm ● 最大可搬質量 20kg

□注文型式

YK800XGS	RCX340-4
ロボット本体 - 取付け方法** - Z軸ストローク - ツールフランジ - ケーブル長 (分・観図通り) (分・観図通り) (ジ・観取付け) - Z軸ストローク - ツールフランジ - ケーブル長 無記入:なし F:あり F:あり The proof F:あり The proof The proof	適用コントローラ/ - 安全 - オブションA - オブションB - オリンB - オリンB - オブションB - オリンB - オフションB - オブションB - オリンB -
インバース (天地逆)	RCX240 - R3 - BB

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S ▶ P.489 ※1. 取付けは必ず仕様適りに行ってください。 壁取付け、壁取付けインバースをそれぞれ天地逆に取り付けないでください。 誤った取り付けを行うと不具合の原因になりますのでご注意ください。

Z軸200mm:52 Z軸400mm:54

■基本仕様								
			X軸	Y軸	Z軸		R軸	
軸什糕	アーム長(mm)		400	400	200	400	_	
	回転範囲(°)		±130	±145	_		±360	
モータ出力 AC(W)			750	400	400		200	
減速機構	減速器		ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ	
	伝達方式	モータ ~ 減速器	直結					
		減速器 ~ 出力	直結					
繰り返し位置決め精度 ^{*1} (XYZ:mm)(R:°)			±0.02		±0.01		±0.004	
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)		9.2		2.3	1.7	920 (壁取付け)		
		3.	9.2			480 (インバース)		
最大可搬質量(kg)			20 (標準仕様)、19 (ツールフランジ取付仕様)					
標準サイクルタイム: 2kg 可搬時 ^{*2} (sec)			0.48					
R軸許容慣性モーメント ^{*3} (kgm²)			1.0					
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20					
ユーザ配管(外径)			φ6×3					
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)					
ロボットケーブル長(m)			標準: 3.5 オプション: 5,10					

※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズ の登録商標です。

運転方法 プログラム ポイントトレース リモートコマンド

オンライン命令

■適用コントローラ コントローラ 電源容量(VA)

2500

RCX340

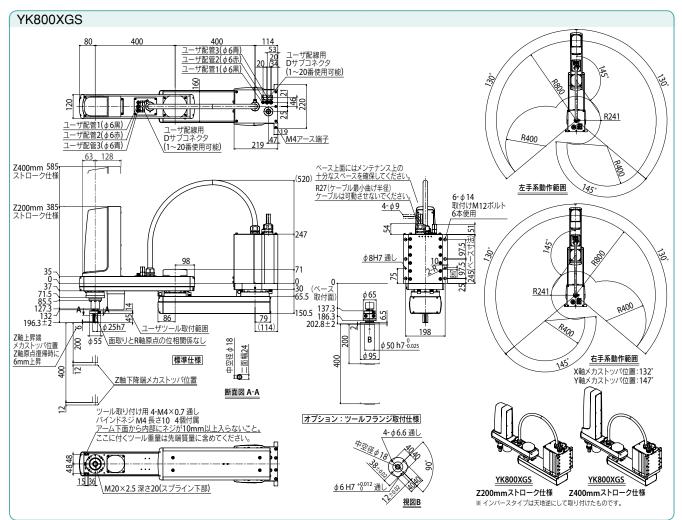
RCX240-R3

※ 可動範囲は、X,Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲) 詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書 (設置マニュアル) は弊社WEBサイトより ダウンロードしていただけます。 http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

本体質量(kg)

- ※1. 周囲温度一定時の値です(X.Y軸)。 ※2. 水平方向300mm.垂直方向25mm往復、粗位置決め時。 ※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.533をご参照ください。 ※自立のマシンハーネスに、他の配管・配線を取り付ける場合には弊社までご相談ください。



適用コントローラ